

ARQ1

CORTO 1

78% (7/9)

1. Tomando en cuenta el mapeo de pines para el arduino Mega (<https://www.arduino.cc/en/Hacking/PinMapping2560>) que registro debo ejecutar para mandar un estado alto a los pines digitales (10,11,12)?. (Letras en mayúsculas).
- pwm

2. Nombre de la memoria NO volátil del arduino MEGA

☐ A FLASH

☐ B PROM

☒ C EPROM

☐ D ROM

☐ E RAM

3. El módulo HC-06 no puede ser configurado como esclavo?

☒ A True

☐ B False

4. ¿Que letra representa el puerto para el PIN digital 11 según el pin mapping del arduino UNO?

☐ A A

☒ B B

☐ C C

☐ D D

☐ E E

5. ¿Que partes no componen un servo motor?

☒ A Circuito integrado

☒ B Motor Stepper

☐ C Motor DC

☐ D Sistema mecánico

☐ E Driver

- ✓ 6. ¿No es mas sencillo usar un motor stepper unipolar que un bipolar?
- ☐ A True
- ☒ B False
- ✓ 7. ¿Con que registros leo el estado de los pines?
- ☒ A PINX
- ☐ B PORTX
- ☐ C DDRX
- ☐ D Todas las anteriores :v
- ✓ 8. ¿ no le puedo definir al servo motor una cantidad EXACTA de grados a girar ?
- ☐ A True
- ☒ B False
- ✓ 9. Numero de pines que posee el módulo bluetooth HC-05. Únicamente el número 6
- ✓ 10. (EXTRA) Segundo nombre del aux, sin tilde en minúsculas
- Rene
- ⊘ 11. (EXTRA) ¿Que es lo que se muestra en la imagen?
- documento vacio

